CLIPPEDIMAGE= JP354065934A

PAT-NO: JP354065934A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 54065934 A TITLE: REAR COLISION PREVENTOR

PUBN-DATE: May 28, 1979

INVENTOR-INFORMATION: NAME MIMURA, AKITOSHI

OCHI, KAZUYUKI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

NISSAN MOTOR CO LTD

N/A

APPL-NO: JP52131596

APPL-DATE: November 4, 1977

INT-CL_(IPC): B60R018/00 US-CL-CURRENT: 342/70

ABSTRACT:

PURPOSE: To provide an apparatus which is capable of giving an warning to the following car that separation should be made at a proper distance through an automatic detection of the immediate condition whenever a possibility emerges that a rear colision is caused by the following car.

CONSTITUTION: This apparatus comprises a radar device 1 for detecting a relative speed signal SV and a separate distance signal S between the preceding car and the following car, an arithmetic unit for outputting a warning signal when the relative distance thus detected comes closer to the distance calculated from the relative distance at which a rear collision will be caused by the following car even with a braking applied, and a warning device 12 for giving a warning to the following car by the warning signal. Here, the arithmetic unit comprises a multiplier 2, a memory 3, a subtractor 4, a memory 5, adder 6 and a comparator 7. The comparator 7 outputs a discrimination signal in comparison of a separate distance SR from the radar device 1 and a safe separation signal from the adder 6. Numeral 13 indicates a warning device arranged in the preceding car.

COPYRIGHT: (C)1979,JPO&Japio

BEST AVAILABLE COPY

(B日本国特許庁(JP)

①特許出願公開

⑩公開特許公報 (A).

昭54—65934

Mnt. Cl.2 B 60 R 18/00 識別記号 ②日本分類 -- 80 K O - 庁内整理番号 6839-3D

⑥公開 昭和54年(1979)5月28日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 3 頁)

ᢒ迫突防止装置

创特

頭 昭52-131596

昭52(1977)11月4日 22出

三村明敏 @発 明 者

所沢市星の宮2-8-11

者 越智和之 明 70発

東京都杉並区上井草2-27-3

願 人 日産自動車株式会社

横浜市神奈川区宝町2番地

理 人 弁理士 中村純之助 多代

追突防止装置 1. 発明の名称

2. 特許請求の範囲

自車と後続車との相対速度及び相互距離を検出 するレーダ装置と、前記レーダ装置が検出した上 記相対距離が、上記相対速度より演算する後級車 が制動をかけても追突される距離に近づいた時に、 番報信号を出力する演算部と、上記警報信号により って後読車へ警報する警報装置とを傭えた事を符。 徴とする追突防止装置。

3. 発明の詳細を説明

本発明は東両用の追突防止装置に関する。

間距離が不充分である場合には、自車の選転者がは、を有して矢印 P 方向へ進行中の後装車両 B との関い 後錠車両の安全車間距離内へ侵入した事に気付い. 係について説明する。 た時点で自車を加速して車間距離を拡げたり、自・、ケカお、自車両Aの後方にはレーダ装置!を設置・ いる時にはそのままでは追突されてしまう接近距率 て自車両Aと後続車両Bとの相互距離信号SR(例 m

歴まで終近される恐れもある。とのため、とのよ うな場合には、自車が車間距離をとるようにする と共に後続車に何らかの方法で制動をかけるよう に知らせる事が必要である。

本発明は上記に鑑みてなされたものであり、後か 統車に追突される恐れが生じた時にその状態を自 動的に検出して車間距離をとるように警報する警 報装置を提供するものである。

以下、図面に基づいて本発明を詳細に説明する。 第1図は本発明の漁算原理を示す説明図であり、10 縦軸に速度、横軸に距離を取った場合の自車両A・ と後統車両Bとの位置関係を示している。

いま、対地速度Saを有して矢印P方向へ進行中・ 一般に、車両が走行中で、自車と後続車との車。 の自車両Aと、自車両Aより大きい対地速度 Sb .

車の車載変更を行う等の処置を行うようにしてい、 してあり、図示しないアンテナから車両後方に伍. る。しかし、後級車の接近に気付かずに進行して・ 超短波を放射し、後級車両からの反射波を受信し・ を検出している。

第1図に於いて、自車両Aと後統車両Bとは地 点Cで接触するが、後続車両Bが減速度αでプレ ーキを踏んで、停止するまでの距離を×b、地点で⁵ から後続車両Bが停止するまでの距離をxc、この 距離xcに、自車両Aが地点Cまで等速で進む距離。 を加えたものをxaとする。

これらの条件により相互距離8gは次式で与えら ns.

$$S_R = x_b - x_a \qquad \qquad ----- \oplus \qquad .$$

---- Ø .

一方、後貌車両Bが地点Cまで進む時間を大とす・ れば、後続車の対地速度8bは次式で与えられる。. $\delta b = \alpha \cdot \iota + \delta_a$

により次式で与えられる。

去すると、図式は次式で与えられる。

特別昭54-65934 (2) ⑤式を①式に代入して相互距離SRを求めると次式 のようになる。

$$S_R = \frac{1}{2\alpha} (S_b - S_a)^2$$
 ----- @ 更化、相对速度8v性次式で与えられる。

$$S_{v} = S_{b} - S_{a} \qquad ----- \mathfrak{D}$$

⑦式を⑥式に代入すると $S_R = \frac{1}{2\alpha} \cdot S_{V^2}$ となり、 迫突する条件は次式で扱わせる。

$$\frac{1}{2a} \cdot 8v^2 \ge 8B$$

即ち、自車両Aと後続車両Bとが②式を満足す!! ると追突する事になる。

次に、以上の原理に基づいて第2図に示す本発・ 明の実施例を説明する。をお、太麒の矢印はコー・ ド信号の経路を示すものである。レーダ装置1位・ 更に、上記した距離×a,×b は周知の運動方程式:s 第1図で説明したように自車両Aと後続車両Bと:s の相対速度信号8vと相互距離信号SRとを出力して、 $x_b = \frac{1}{2} \alpha t^2 + 8a \cdot t + x_c$ ----- ⑤ いる。乗算器 2 は相対速度信号8vを入力し、それ・ を 2 乗した 8√2 信号を出力する。次に除算器 4 は・ 上記②~④式に基づいて、時間 t 及び距離 x_c を消・ メモリ 3 から与えられる所定の減速度 α の 2 倍化・ m 対応!か2α信号と、上記8v²信号を入力し、除m

_ 算を行たって ^{Sv²}∕2α を出力する。次に加算器 6 ° は、メモリ 5 から与えられる余裕距離Doに対応し た D_o 信号を上記 $\frac{1}{2\alpha}\cdot Sv^2$ とを加算し、 $\frac{1}{2\alpha}\cdot Sv^2+D_o$ 信号を出力する。

上記の $\frac{1}{2\sigma}$ ·Sv² + D。 の位は相対速度Svの铰統⁵ 車両が減速度なで減速しても、これ以上接近する。 と追突の恐れの生ずる接近距離を示す。

次に比較器?はレーダ装置1から与えられる相: 互距離信号 S_B と上記 $\frac{1}{2\alpha}$ ・ S_V ² + D_o 信号とを比較し S_R が $\frac{1}{2\alpha}$ · S_V ² + D_0 以下となった場合、すなわち ∞ 自車両Aと後続車両Bとの距離が上記の安全車間、 距離以下になった場合に"1°となる判定信号 8』. を出力する。そして、前記判定信号8ヵは警報装置。 12を駆動する。なお、上記実施例に於いて、ょ. モリ3及び5は一定の減速度、一定の余裕距離を18 記憶しているものとして説明したが、例えば、晴。 天の場合、路面が少し漏れている場合、降雨の場。 合等に分けて実際の路面状況に応じた旅速度及び、 余裕距離を選択するように構成して差し支えない。.

次に、警報装置12としては、例えば第3図にか

-示すどとく「接近注意」等の文字板をランプを用^{*} いて照明する姿示装置を車両後尾の左右尾灯 35. 3.6の中間位置34に設置したり、トランクァー。 ド30上に同様な表示装置を設置したり、リアパ ーセルセルフ31に設けて、警報信号が与えられる ているあいだ、上記表示装置を点灯又は点滅させ、 るように構成したものを用いる。

また、トランクフード30上に表示装置を設け、 る場合には、表示装置の両端にレーダ装置のアン・ テナ等のレーダユニット32、33を一体に相込10 んで用いる事も出来る。

また警報装置12としては、通常の車両に既存・ の後尾指示灯35,36(ストップランプ、テー・ ルランプ、ターンシグナル等)を兼用し、警報信・ 号が与えられているあいだ後尾指示灯を点灯又はい 点滅させる回路を設けてもよい。

また警報装置12としては、ランプの他にプザ. ~又はホーン等を用い、光及び音の両方で響報を. 送るように構成してもよい。

たお、警報信号が与えられたときは、車両後方 **x**

- のみならず、自車の車内にも暫領を発するように する警報器13(第2図の破線)を用いて構成し てもよいことは勿論である。

以上説明したどとく本発明によれば、後級車両との車間距離を常時適正に保たせるため、迫突防³ 止をより確実に行なうことが出来、車両の安全性を向上させることが出来るという効果がある。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の演算原理説明図、第2図は本発明の実施例図、第3図は警報装置の一実施例図・である。

符号の説明

1 … レーダ装置

A.··· 自車両

9 ... 垂首器

B ··· 移校重画

3, 5 -- * + 1

4 … 除算器

0 ... m 🗯 🚧 .

7 … 比較器

1 2 … 警報装置

13…車內用警報装置

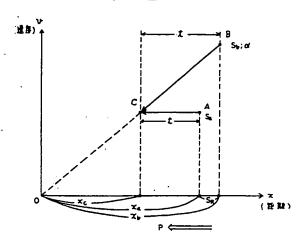
30,31,34…表示装置の設置場所

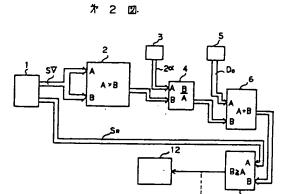
32,33…アンテナ 35,36…後尾指示灯.

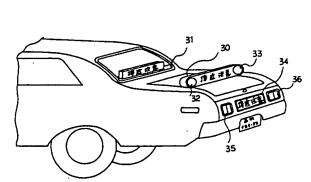
MALANE 中村純之助

特岡 四54-65934 〇

才 1 ☑







才 3 図

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:
☐ BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
☐ FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.